PAT-NO:

JP362079950A

DOCUMENT-

JP 62079950 A

IDENTIFIER:

TITLE:

THERMAL EXPANSION COMPENSATING DEVICE FOR

FEED SCREW

PUBN-DATE:

April 13, 1987

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

MORITA, KAZUO

YATSUGAMI, TOSHIO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

OKUMA MACH WORKS LTD N/A

APPL-NO: JP60217392

APPL-DATE: September 30, 1985

INT-CL (IPC): B23Q015/18, B23Q001/02

US-CL-CURRENT: 83/72

ABSTRACT:

PURPOSE: To automatically compensate the shift due to the thermal expansion of a feed screw continuously by fixing the nut of the feed screw in the axial direction through a piezoelectric element between a driven body and controlling the applied voltage by the signal output of a disdplacement sensor for detecting the thermal expansion of the feed screw.

CONSTITUTION: A displacement sensor outputs a signal continuously in correspondence with the elongation as a ball screw 9 thermally expands. By said signal, the variable resistor 25 of a piezoelectric assembly body 20 operates to increase the applied voltage, and the element is deformed to elongate. While, the variable resistor 25 of a piezoelectric assembly body 16

acts to lower the applied voltage by the signal, and the element is deformed to contract by the extension portion of the feed screw. Therefore, the intermediate board 3 retreats by the thermal expansion portion for the feed quantity of the ball screw 9 and a cutter is correctly positioned at an aimed position instructed. Therefore, the shift due to the thermal expansion of the feed screw is automatially compensated continuously, and the unmanned operation for a long time is permitted.

COPYRIGHT: (C)1987,JPO&Japio

19日本国特許庁(JP)

の特許出願公開

⑫公開特許公報(A)

昭62-79950

(1) Int Cl.4

識別記号

庁内整理番号

匈公開 昭和62年(1987) 4月13日

B 23 Q 15/18

1/02

7528-3C A-8207-3C

審査請求 未請求 発明の数 1 (全3頁)

送りねじの熱膨張補償装置 69発明の名称

> 创特 願 昭60-217392

願 昭60(1985)9月30日 29出

田 和夫 砂発 明 者 森

名古屋市北区辻町1丁目32番地 株式会社大隅鐵工所内 名古屋市北区辻町1丁目32番地 株式会社大隅鐵工所内

夫 明 神 敏 73発 者 ①出 願 株式会社 大限鉄工所 人

名古屋市北区辻町1丁目32番地

弁理士 加藤 由美 79代 理

1. 発明の名称

送りねじの熱影張補償装置

2. 特許請求の範囲

(1) 送りねじの回転によって被駆動体が移動位置 決め制御される工作機械において、前記送りねじ と螺合するナットが軸方向に動きうる程度に被駆 動体に嵌装されるとともに圧電素子を介して軸方 向に固定され、また前記送りねじの長さの変位を 検出する変位センサが設けられ、更に拡変位セン サの信号に基づいて前記圧電素子の印加電圧を変 位に対応して変化させる回路が設けられているこ とを特徴とするボールねじの熱膨張補償装置。

②被駆動体とナットとの間に設けられている圧 電素子はナットと該ナットが軸方向に動きうる程 度に嵌装したナットハウジングとの間で軸方向に 介在された第1圧電素子と、該ナットハウジング が被駆動体に軸方向に動きうる程度に嵌装され第 ・1圧電素子を介在させたナットハウジングの反対 端に被駆動体との間で軸方向に介在させた第2圧 電素子とよりなる特許請求の範囲第1項記載の送 りねじの熱膨張補償裝置。

3. 発明の詳細な説明

産業上の利用分野

本発明は送りねじによって被駆動体が位置決め 制御される工作機械において、送りねじの熟態張 の補償装置に関する。

従来技術

工作機械を長時間運転すると被駆動体を送る送 りねじはナットとの間の摩擦により発热して軸方 向に膨張するため、NC퇭御において指令した目 禄位置に被駆動体を送った場合に現在位置を送り ねじの回転によって検出するものでは実際はその 熱膨張分の誤差が生じる。

発明が解決しようとする問題点

このため精度高い位置制御を目指すものでは長 時間運転で位置決め誤差が許容範囲に入るように 環境条件を整備するか製品を度々検査して送り量 を補償するなどの手当てが必要となる。

問題点を解決するための手段

1. 2.54

、送りねじ9とならするナット11が始方向に動きうる程度に被駆動体13に嵌装されるとともに圧電業子16、20を介して始方向に固定され前記送りねじ9の長さの変位を検出する変位センサ22の信号に基づいて前記圧電業子16の印加電圧を変位に対応して変化させる回路23、24、25が設けられている。

宴旋例

作用

実運転に入る前に、先ず連続・ボールねじ9に決 1、12との摩託による発熱でボールねじ9に無 影張を起こさせ変位センサ22の出力による可能 抵抗器25を制御させ印加電圧を調整し試し切削 を行って寸法が安定した製品が得られるように常 数を設定しておく。通常運転によってボールねじ 9は伸びるため圧電業子16は締ませるように初 ニット5は、ボールねじ9に蝶合しフランジ10 を端面に有するナット11とバックラシュ取りナ ット12とがナットハウシジング14に嵌装され、 ナット11のフランジ10と反対側にフランジ1 3を有するナットハウジング14は中台3の下面 に取り付けたブラケット15に嵌装されている。 そしてナット11はナットハウジング14の穴1 4 a に 軸 方 向 に 動 き う る 程 度 に き つ く 嵌 合 し フ ラ ンジ10とナットハウジング14の端面との間に 圧電素子組み立て体16例えば日本特殊陶業製の 商品名ピエゾスタックを介してポルト17で両者 を一体に軸方向に固定している。ナット12はナ ットハウジング14の穴14aに滑合されキー1 8 がキー沸14 b に 嵌合して 題り止めされナット 11との間に介撑したばね19によってパックラ シュ取りがおこなわれている。またナットハウジ ング14はブラケット15の穴15aに軸方向に 動きうる程度にきつく嵌合され、フランジ13と ブラケット15の協面との間には圧電素子組み立 て体20を介してポルト21により始方向に一体

期の印加電圧を高くしておいて電圧素子組み立て 体20は伸ばした状態に保つ。このようにして素 子の特性、機構の特性を含めて本補質装置の調整 が完了したあと、圧電素子組み立て体16及び2 0 のそれぞれのスイッチ23をオンし圧電素子組 み立て体16には高い印加な圧を与えて素子を伸 ばした状態にしておき実運転に入る。ボールねじ 9 が熱感襲するに従って変位センサ 2 2 から伸び に対応して連続して信号が出力される。この信号 により圧電素子組み立て体20の可変抵抗器25 は印加電圧が増大するように作用して素子が伸び るように変形させる。一方圧電素子組み立て体1 6 の可変抵抗器 2 5 はこの信号により印加電圧が 低下するように作用して素子が送りねじの伸び分 縮むようように変形させる。このため中台3はポ ールねじ9の送り畳に対して熱膨張分後退させら れ刃物では指令された目標位置に正しく位置決め される.

効果

以上詳述したように本発明は、送りねじに蝶合

するナットと被駆動体との間に印加電圧で長さに変位が生じる圧電素子を介して軸方向に固定しし、送りねじの整理による変位を段階的な補償でなく連続して自動で補償することができ、無人化品時間運転に寄与する効果を有する。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本装置の機略説明図、第2図はボール ねじナットユニットの説明斯面図である。

・3 ・・中台 5 ・・ボールねじナットユニット

9・・ボールねじ 11.12・・ナット

14・・ナットハウジング 15・・ブラケッ

ト 16、20・・圧電素子組み立て体

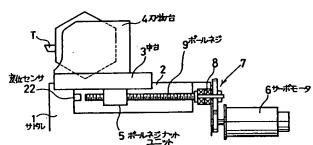
2 4 · · D C 電源 2 5 · · 可変抵抗器

特許出願人

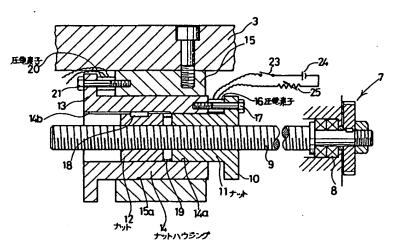
株式会社 大阪超工所



第1図



第2図



-289-